

1/9/2

DIALOG(R)File 351:Derwent WPI  
(c) 2002 Thomson Derwent. All rts. reserv.

012317322      \*\*Image available\*\*

WPI Acc No: 1999-123428/ 199911

XRPX Acc No: N99-090308

Optimal regulation parameter evaluation method for digital revolution  
regulator for electric motor - using special test signals supplied to  
regulator with adjustment of regulation parameters until optimal  
regulation characteristic is obtained

Patent Assignee: HEIDENHAIN GMBH JOHANNES (HEIJ )

Inventor: KERNER N

Number of Countries: 026 Number of Patents: 005

Patent Family:

Patent No	Kind	Date	Applicat No	Kind	Date	Week
EP 896263	A2	19990210	EP 98114272	A	19980730	199911 B
DE 19734208	A1	19990211	DE 1034208	A	19970807	199912
US 6127793	A	20001003	US 98130952	A	19980807	200050
EP 896263	B1	20011114	EP 98114272	A	19980730	200175
DE 59802128	G	20011220	DE 502128	A	19980730	200203
			EP 98114272	A	19980730	

Priority Applications (No Type Date): DE 1034208 A 19970807

Cited Patents: No-SR.Pub

Patent Details:

Patent No	Kind	Lan	Pg	Main IPC	Filing Notes
-----------	------	-----	----	----------	--------------

EP 896263	A2	G	9	G05B-013/00	
-----------	----	---	---	-------------	--

Designated States (Regional): AL AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT  
LI LT LU LV MC MK NL PT RO SE SI

DE 19734208	A1			G05B-013/02	
-------------	----	--	--	-------------	--

US 6127793	A			G05B-013/02	
------------	---	--	--	-------------	--

EP 896263	B1	G		G05B-013/00	
-----------	----	---	--	-------------	--

Designated States (Regional): CH DE FR GB IT LI

DE 59802128	G			G05B-013/00	Based on patent EP 896263
-------------	---	--	--	-------------	---------------------------

Abstract (Basic): EP 896263 A

The evaluation method provides the optimal regulation parameters  
for the digital rev regulator (PI) for the electric motor (EM) using a  
number of special test signals supplied to the regulator, with  
adjustment of the regulation parameters until the optimal regulation  
characteristic is obtained.

USE - For setting regulation parameters for electric motor rev  
regulator, e.g. for servo drive of machine tool.

ADVANTAGE - The method allows determination of the optimal  
regulation parameters for eliminating oscillation of drive group.

DESCRIPTION OF DRAWING(S) - The figure shows a block diagram of a rev  
regulator for an electric motor in an electromechanical drive group.

(PI) Digital regulator; (EM) Electric motor.

Dwg.2/5

Title Terms: OPTIMUM; REGULATE; PARAMETER; EVALUATE; METHOD; DIGITAL;  
REVOLUTION; REGULATE; ELECTRIC; MOTOR; SPECIAL; TEST; SIGNAL; SUPPLY;  
REGULATE; ADJUST; REGULATE; PARAMETER; OPTIMUM; REGULATE; CHARACTERISTIC;  
OBTAIN

Derwent Class: T06; V06; X25

International Patent Class (Main): G05B-013/00; G05B-013/02

International Patent Class (Additional): G05B-011/36; H02P-005/00

THIS PAGE BLANK (S/N)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 0 896 263 A2

(12)

## EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:  
10.02.1999 Patentblatt 1999/06

(51) Int. Cl.<sup>6</sup>: G05B 13/00

(21) Anmeldenummer: 98114272.2

(22) Anmeldetag: 30.07.1998

(84) Benannte Vertragsstaaten:  
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU  
MC NL PT SE  
Benannte Erreichungsstaaten:  
AL LT LV MK RO SI

(71) Anmelder:  
Dr. Johannes Heidenhain GmbH  
D-83292 Traunreut (DE)

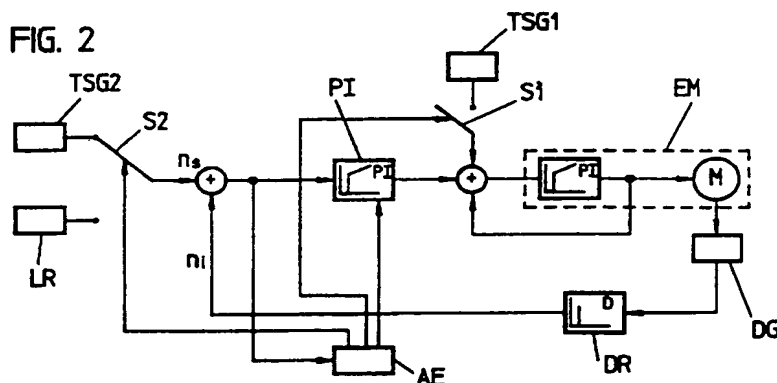
(72) Erfinder: Kerner, Norbert  
83374 Traunwalchen (DE)

(30) Priorität: 07.08.1997 DE 19734208

(54) Verfahren und Schaltungsanordnung zur Ermittlung optimaler Reglerparameter für eine Drehzahlregelung

(57) Es wird ein Verfahren zur Ermittlung optimaler Reglerparameter für eine digitale Drehzahlregelung vorgeschlagen, bei dem ein Drehzahlregelkreis mit unterschiedlichen Testsignalen beaufschlagt und der resultierende Drehzahlverlauf ermittelt wird. Dieser Drehzahlverlauf wird anschließend hinsichtlich Anregel-

zeit und Einschwingverhalten für verschiedene Reglerparameter bewertet und es werden anschließend die günstigsten Reglerparameter im Regler des Regelkreises eingestellt.



## Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Ermittlung optimaler Reglerparameter für eine Drehzahlregelung nach Anspruch 1 und eine Anordnung zur Durchführung des Verfahrens nach Anspruch 13.

[0002] Aus der US 5157597 ist bekannt, bei einem Servosystem Oszillationen im Betrieb zu erkennen und die Schleifenverstärkung von Regelschleifen zu verändern. Dabei wird eine Kennlinie für das Verhältnis von Verstärkung der Positionsregelschleife zu Positionsabweichung derart festgelegt, daß die Schleifenverstärkung für bestimmte Werte der Positionsabweichung einen großen Wert annimmt. Es wird im Betrieb periodisch die Positionsabweichung ermittelt und die Haupt-Schwingungskomponente der Positionsabweichung ermittelt. Schließlich wird die Schleifenverstärkung des Servosystems derart eingestellt, daß die Haupt-Schwingungskomponente in einen bestimmten Frequenzbereich fällt.

[0003] Dabei ist von Nachteil, daß während der Laufzeit der Frequenzbereich eingestellt wird, in dem das Servosystem anfängt zu oszillieren, die Oszillationsneigung aber nicht verringert wird. Somit erfolgt auch keine Optimierung der Reglerparameter. Unter unterschiedlichen Belastungszuständen kann sich der eingestellte Frequenzbereich verlagern, was zu einer Oszillation und damit zur Beschädigung des Servosystems führen kann.

[0004] Aus der US 4549123 ist ein Verfahren zum Einstellen eines PID-Reglers bekannt. Dabei wird dem PID-Regler eine nichtlineare Baugruppe vorgeschaltet, deren Ausgangssignal entweder eine konstante negative oder positive Amplitude aufweist. Die Reglerparameter werden anschließend derart verändert, daß die Übertragungsfunktion der nichtlinearen Baugruppe multipliziert mit der gemeinsamen Übertragungsfunktion von Regler und Regelstrecke für eine bestimmte Amplitude und eine bestimmte Frequenz den Wert -1 ergibt und der derartig veränderte Regelkreis somit an diesem Punkt in Oszillation geraten kann. Danach werden gemäß den Formeln von Ziegler und Nichols verschiedene Kenngrößen berechnet und der Regler abhängig von den berechneten Kenngrößen eingestellt.

[0005] Dabei ist von Nachteil, daß die gesamte Reglerstruktur verändert werden muß, lediglich eine Änderung der Reglerparameter durchzuführen ist nicht vorgesehen.

[0006] Aus der EP 347 465 B1 ist bekannt, daß ein Servomotor bei geringen Drehzahlen eher zu Oszillationen neigt als bei großen Drehzahlen. Daher ist ein Regelkreis für den Servomotor vorgesehen, dessen Verstärkung im P- und I-Zweig des Reglers abhängig von der Drehzahl eingestellt wird. Dadurch wird erreicht, daß bei niedrigen Drehzahlen der Servomotor nicht zu oszillieren beginnt und bei hohen Drehzahlen keine unnötige Begrenzung des Drehmoments erfolgt.

[0007] Hierbei ist nachteilig, daß bereits optimale Startwerte für einen stabilen Betrieb vorhanden sein müssen, die dann lediglich an eine veränderte Drehzahl des Elektromotors angepaßt werden. Wie die Startwerte bestimmt werden, wird jedoch nicht offenbart.

[0008] Insgesamt berücksichtigen die dem Stand der Technik entnehmbaren Verfahren zur Unterdrückung von Oszillationen bei geregelten Elektromotoren nicht, daß ein Elektromotor in eine mechanische Anordnung eingefügt ist, die die Oszillationsneigung des gesamten Antriebssystems wesentlich verändern kann. Aufgrund von zusätzlichen mechanischen Baugruppen zur Übertragung der durch den Elektromotor erzeugten Bewegung, die im Anwendungsfall permanent mit dem Motor verbunden sind, ist die Bestimmung der Oszillationsneigung nur des Elektromotors nicht ausreichend.

[0009] Es stellt sich somit die Aufgabe, ein Verfahren zur automatischen Bestimmung von Reglerparametern für eine Drehzahlregelung anzugeben, wobei durch die Reglerparameter ein Oszillieren der gesamten Antriebsbaugruppe zuverlässig verhindert wird und gleichzeitig möglichst genau das benötigte Drehmoment des Elektromotors zur Verfügung steht, so daß möglichst schnell die Soll-Drehzahl erreicht wird. Die Reglerparameter sollen dabei derart bestimmt werden, daß Einflüsse berücksichtigt werden, die sowohl durch den Elektromotor als auch durch weitere Baugruppen der Antriebsbaugruppe verursacht werden. Das Verfahren soll außerdem möglichst einfach und kostengünstig zu realisieren sein.

[0010] Diese Aufgabe wird durch die in Anspruch 1 und Anspruch 13 angegebenen Merkmale gelöst.

[0011] Das erfindungsgemäße Verfahren weist den Vorteil auf, daß der Elektromotor bei der Einstellung der Reglerparameter mit den anderen Baugruppen der Antriebsbaugruppe verbunden ist, so daß zusätzlich zu den Einflüssen des Elektromotors auch die der weiteren Baugruppen der Antriebsbaugruppe berücksichtigt werden. Ein weiterer Vorteil besteht darin, daß durch das erste impulsförmige Anregungssignal des Testsignalgenerators ein Freischlagen der Antriebsbaugruppe erfolgt, wodurch die minimale Dämpfung des Elektromotors durch die mechanisch elastisch angekoppelten Baugruppen erreicht wird. Weiterhin von Vorteil ist, daß aufgrund der speziellen Testsignale zunächst der P-Anteil und danach der I-Anteil, abhängig vom bereits eingestellten P-Anteil des Reglers, optimal eingestellt werden.

[0012] Die Erfindung wird im folgenden anhand der in der Zeichnung dargestellten Ausführungsformen näher erläutert. Es zeigen;

Fig. 1: eine elektromechanische Antriebsbaugruppe,

Fig. 2: ein Blockschaltbild einer Drehzahlregelung für einen Elektromotor,

Fig. 3: ein Testsignal zur Bestimmung der Verstärkung des P-Anteils des Drehzahlreglers und eine Bewertungs-

funktion zur Beurteilung dessen Stabilität,

Fig. 4 ein Soll-Drehzahlverlauf und mögliche Ist-Drehzahlverläufe für unterschiedliche Verstärkungen des I-Anteils,

Fig. 5 eine Bewertungsfunktion zur Beurteilung der Stabilität des I-Anteils des Drehzahlreglers.

[0013] Es wird im folgenden davon ausgegangen, daß das erfindungsgemäße Verfahren zur Ermittlung optimaler Reglerparameter für eine Drehzahlregelung bei einem Servomotor einer Werkzeugmaschine angewandt wird. Für den Fachmann ist jedoch unmittelbar klar, daß das erfindungsgemäße Verfahren auch bei jedem anderen Elektromotor benutzt werden kann, dessen Drehzahl ohne zu oszillieren schnellstmöglich auf eine Soll-Drehzahl geregelt werden soll, beispielsweise einem Spindelmotor.

[0014] Fig. 1 zeigt ein Beispiel einer möglichen Antriebsbaugruppe, in der ein Elektromotor EM mit einem Drehgeber DG und weiteren mechanischen Baugruppen wie beispielsweise einer Baugruppe BKG gekoppelt ist, die eine Bremse, eine Kupplung und ein Getriebe für den Elektromotor EM beinhalten kann. Dabei ist es nicht zwingend erforderlich, daß die Baugruppe BKG alle drei genannten Funktionen realisiert. Die durch den Elektromotor EM erzeugte Drehbewegung wird über eine Kugelumlaufspindel KUS an einen Schlitten SL weitergeleitet, auf dem ein Werkstück eingespannt sein kann, so daß auch diese beiden Baugruppen zur Antriebsbaugruppe gehören.

[0015] Für eine Vielzahl von Bearbeitungsschritten von auf dem Schlitten eingespannten Werkstücken ist es zwingend erforderlich, daß der Schlitten SL mit konstanter Geschwindigkeit verfahren wird. Um dies sicherzustellen, wird die Drehzahl des Elektromotors EM geregelt.

[0016] Fig. 2 zeigt einen möglichen Regelkreis zur Drehzahlregelung des Elektromotors EM. Der Elektromotor EM weist einen vorgeschalteten Stromregler auf, der aber für die vorliegende Erfindung nicht von Bedeutung ist. Die Ist-Drehzahl  $n_i$  des Elektromotors EM wird durch zeitliches Differenzieren der Positionswerte eines Drehgebers DG in einem Differenzierer DR ermittelt und mit negativem Vorzeichen in einem Addierer zu der vorgegebenen Soll-Drehzahl  $n_s$ , die die Führungsgröße darstellt, addiert.

[0017] Die Regelabweichung  $n_s - n_i$  wird durch einen Regler PI, der insbesondere einen Proportional- und Integral-Zweig (P- und I-Zweig) mit der entsprechenden P- und I-Regelcharakteristik aufweist, deren Verstärkungen separat einstellbar sind, dem Elektromotor EM zugeleitet.

[0018] Der Regler PI gibt aufgrund seiner Charakteristik ein um die im P-Zweig eingestellte Verstärkung verstärktes Eingangssignal und eine um die im I-Zweig eingestellte Verstärkung verstärkte Summe aus Eingangssignalen, die während einer bestimmten Dauer vorliegen, aus. Der vorliegende Regler PI weist im wesentlichen eine derartige PI-Charakteristik auf, es besteht aber die Möglichkeit, daß der Regler PI auch weitere Charakteristiken aufweist.

[0019] Weiterhin sind erfindungsgemäß zwei Schalter S1 und S2 sowie zwei Testsignalgeneratoren TSG1 und TSG2 vorgesehen. Durch S1 wird Testsignalgenerator TSG1 mit einem Addierer verbunden, der die Summe der Ausgangssignale des Reglers PI und des Testsignalgenerators TSG1 dem Elektromotor EM zuleitet. Durch S2 kann als Führungsgröße das Ausgangssignal des Testsignalgenerators TSG2 ausgewählt werden. Zudem ist eine Analyseeinheit AE vorgesehen, der das Eingangssignal des Reglers PI und über einen in Fig. 2 nicht dargestellten Abgriff das Ausgangssignal des Differenzierers DR zugeleitet wird und die sowohl eine Recheneinheit als auch eine Steuereinheit zur Steuerung der Schalter S1 und S2 sowie der Testsignalgeneratoren TSG1 und TSG2 beinhaltet. Darüber hinaus steuert die Steuereinheit auch die Einstellung der unterschiedlichen Verstärkungen in den Zweigen des Reglers PI. Die Recheneinheit der Analyseeinheit AE führt während kurzer Meßintervalle die Abtastung und Quantifizierung des Eingangssignals des Reglers PI und des Ausgangssignals des Differenzierers DR sowie deren Bewertung und die Ermittlung der unterschiedlichen Fehlerfunktionen durch.

[0020] Damit der Regelkreis nicht längere Zeit oszilliert, also im Betrieb keine ungedämpfte Schwingung entsteht, durch die mechanische oder elektrische Komponenten der gesamten Anordnung aus Fig. 1 beschädigt werden könnten, werden die beiden Verstärkungen des P- und I-Zweigs des Reglers PI nur für die kurzen Meßintervalle entsprechend nacheinander eingestellt. Außerhalb der Meßintervalle werden in P- und I-Zweig Verstärkungen eingestellt, die sicher ein Oszillieren des Regelkreises verhindern.

[0021] In einem ersten Schritt wird zur Ermittlung der optimalen Verstärkungen im P-Zweig des Reglers PI die Führungsgröße Soll-Drehzahl  $n_s$  nicht durch einen Lageregelkreis LR vorgegeben, wie im herkömmlichen Betrieb, sondern es wird über einen zweiten Schalter S2 ein konstanter Wert, insbesondere Null als Soll-Drehzahl  $n_s$  vorgegeben. Zusätzlich wird über einen ersten Schalter S1 das Signal eines ersten Testsignalgenerators TSG 1 dem Regelkreis nach dem Regler PI zugeleitet. Dadurch werden dem Elektromotor EM Stromimpulse vorgegeben, die den maximal zulässigen Strom für den Elektromotor EM nicht überschreiten und eine eventuell vorhandene Strombegrenzungsschaltung nicht aktiviert wird. Dieser Strom wird für sehr kurze Zeit, beispielsweise die Dauer einer Zeitkonstanten des Regelkreises, vorgegeben, so daß ein Strom-Impuls an den Elektromotor EM ausgegeben wird, wie in Fig. 3 ab dem Zeitpunkt  $t_0$  dargestellt. Im Anschluß an den Stromimpuls ist in Fig. 3 eine mögliche Bewertungsfunktion BFP für die Ist-Drehzahl  $n_i$ , die nach dem Stromimpuls durch den Regelkreis im Elektromotor EM eingestellt wird, dargestellt.

[0022] Bevor der Stromimpuls ausgegeben wird befindet sich der Elektromotor im Stillstand. Da die Neigung zu Oszil-

lieren aus dem Stillstand größer ist als im Betrieb, wird dadurch sichergestellt, daß die Stabilität im labilsten Zustand des Elektromotors EM ermittelt wird.

[0023] Die Drehzahl des Elektromotors EM wird während einer kurzen Meßzeit  $t_m$  abgetastet und quantisiert. Bei einer nicht erwünschten Oszillation weist die Ist-Drehzahl  $n_i$  einen ungedämpften oder nur schwach gedämpften Verlauf auf. Tritt keine Oszillation auf, so verringert sich die Ist-Drehzahl  $n_i$  schnell, da zwischenzeitlich durch den ersten Testsignalgenerator TSG1 als Soll-Drehzahl  $n_s$  Null eingestellt ist, bzw. dieser über Schalter S1 vom Regelkreis getrennt wird. Wird nun nach Formel (1) das Verhältnis  $V$  von mit einer Bewertungsfunktion BFP multiplizierten Abtastwerten der Ist-Drehzahl  $n_i$  zu unbewerteten Abtastwerten der Ist-Drehzahl  $n_i$  berechnet, so liegt dann keine Oszillation vor, wenn das Verhältnis  $V < 1$  ist.

$$V = \frac{\sum_{i=0}^m \left| n_i(t_i) * \left( 1 - \cos \left( 2\pi \frac{t_i}{t_m} \right) \right) \right|}{\sum_{i=0}^m |n_i(t_i)|} \quad (1)$$

[0024] Bei der gewählten Bewertungsfunktion BFP ist lediglich darauf zu achten, daß diese am Anfang des Meßintervalls einen Wert nahe Null aufweisen sollte und der Quotient aus der Summe der Bewertungsfaktoren der Bewertungsfunktion BFP durch die Anzahl der Bewertungsfaktoren ein Resultat von eins aufweisen muß. Ansonsten kann die Bewertungsfunktion BFP weitgehend beliebig gewählt werden.

[0025] Dieser erste Schritt wird zunächst für eine kleine Verstärkung im P-Zweig des Reglers durchgeführt, so daß ein Oszillieren nicht möglich ist. Der I-Zweig wird während der Messung deaktiviert, indem dessen Verstärkung auf sehr kleine Werte oder Null eingestellt wird. Danach wird die Verstärkung ausschließlich im P-Zweig so lange erhöht, bis das Verhältnis  $V$  fast den Wert 1 erreicht hat. Anschließend wird der so ermittelte Wert der Verstärkung für den P-Zweig mit einem Faktor kleiner 1, beispielsweise mit dem Faktor 0,45 gemäß Ziegler und Nichols, multipliziert und im P-Zweig des Reglers PI eingestellt. Dadurch wird sichergestellt, daß durch den P-Zweig keine Oszillation des Elektromotors EM verursacht werden kann.

[0026] Aufgrund der definierten Anregung des Elektromotors EM durch den ersten Testsignalgenerator TSG1 mit einem impulsartigen Strom wird sichergestellt, daß im wesentlichen nur durch den P-Zweig des Regelkreises auf diese Anregung reagiert wird. Derart ist es durch die Wahl des Anregungssignals des Testsignalgenerators TSG gelungen auf besonders einfache Weise den P-Anteil des Reglers PI zu separieren. Da die Schwingungsneigung der Antriebsbaugruppe aus der spannungsfreien Ruhelage heraus am größten ist, wird der Elektromotor EM zunächst durch Stromimpulse in diesen spannungsfreien Zustand gebracht. Nachdem diese Stromimpulse vom Testsignalgenerator TSG 1 ausgegeben wurde, wird Schalter S1 wieder geöffnet.

[0027] Unmittelbar vor dem Regler PI wird das invertierte Differenzsignal der Drehzahlen  $n_s$ - $n_i$  zur Analyse abgegriffen. Dies weist den Vorteil auf, daß die Stabilitätsbestimmung unabhängig von einer absoluten Drehzahl erfolgen kann. Insbesondere bei Vertikalachsen, die ihren spannungsfreien und somit dämpfungsärmsten Zustand in der Regel nicht bei der Drehzahl Null haben, ist dies vorteilhaft.

[0028] In einem zweiten Schritt zur Bestimmung der Reglerparameter wird dem Regelkreis zur Ermittlung der Verstärkung im I-Zweig eine Soll-Drehzahl  $n_s$  durch einen zweiten Testsignalgenerator TSG 2 vorgegeben, die gemäß einer Sprungfunktion verläuft. Dafür wird Testsignalgenerator TSG 2 über Schalter S2 mit dem Eingang des Regelkreises verbunden. Der Soll-Drehzahlsprung wird derart berechnet, daß der Elektromotor EM nicht überlastet wird und keine Begrenzung des Stroms erfolgt. Dabei wird während eines kurzen Meßintervalls die Sprungantwort des Elektromotors EM abgetastet und quantisiert.

[0029] Dann wird eine Fehlertfunktion  $F$  nach Formel (2) berechnet, die aus der Summe der Drehzahlen besteht, die über der Soll-Drehzahl  $n_s$  und dem Quadrat der Summe der Drehzahlen, die unter der Soll-Drehzahl  $n_s$  liegen. Zusätzlich erfolgt in Formel (2) eine zeitliche Bewertung des Einschwingverhaltens des Regelkreises durch eine Bewertungsfunktion BFI.

$$F = \sum_{i=0}^l bfi(i) * (ni - ns) + \sum_{j=0}^k bfi(j) * (nj - ns)^2 \text{ mit } (ni - ns) > 0 \text{ und } (nj - ns) < 0$$

(2)

[0030] Durch die Quadrierung gehen die Unterschreitungen der Soll-Drehzahl  $n_s$  wesentlich stärker als Fehler in die Berechnung ein, als Überschreitungen der Drehzahl. Es hat sich in der Praxis gezeigt, daß eine derartige lineare Bewertung von Drehzahlüberschreitungen und quadratische von Drehzahlunterschreitungen bezüglich der Soll-Drehzahl  $n_s$  eine schnellstmögliche Annäherung an die Soll-Drehzahl  $n_s$  bewirkt.

[0031] Zusätzlich wird in Formel (2) eine Bewertungsfunktion BFI zur Gewichtung der Abweichungen von der Drehzahl durchgeführt. Die Summanden werden dafür noch mit einem Koeffizienten  $bfi$  multipliziert. Durch die Bewertungsfunktion BFI wird erreicht, daß ein erstes Überschreiten der Soll-Drehzahl  $n_s$  nahezu ohne Bedeutung ist, wohingegen ein darauffolgendes Unterschreiten der Soll-Drehzahl  $n_s$  besonders stark bewertet wird.

[0032] Fig. 4 zeigt verschiedene Verläufe der Ist-Drehzahl  $n_i$ . Vom zweiten Testsignalgenerator TSG 2 wird als Führungsgröße zum Zeitpunkt  $t_0$  die Soll-Drehzahl  $n_s$  ausgegeben. Bei einer zu großen Verstärkung im I-Zweig des Reglers PI wird die Drehzahl gemäß der Kurve KIG verlaufen und viele große Über- und Unterschwinger um die Soll-Drehzahl  $n_s$  aufweisen. Bei zu kleiner Verstärkung im I-Zweig wird die Drehzahl gemäß der Kurve KIK verlaufen und sich nur langsam an die Soll-Drehzahl  $n_s$  annähern. Bei annähernd optimaler Verstärkung im I-Zweig des Reglers PI weist die Ist-Drehzahl  $n_i$  einen nahezu optimalen Verlauf gemäß der Kurve KIO auf und erreicht schnellstmöglich ohne Nachschwingen die Soll-Drehzahl  $n_s$ . Die angegebenen Zeitpunkte  $t_a$ ,  $t_e$  und  $t_u$  beziehen sich auf die Kurve KIG.

[0033] In Fig. 5 ist der Verlauf der Bewertungsfunktion BFI für die Kurve KIG aus Fig. 4 dargestellt. Man erkennt, daß zunächst der Drehzahlverlauf im Zeitraum zwischen  $t_0$  und  $t_a$  nicht berücksichtigt wird. Weiterhin ist die geringe Gewichtung des ersten Überschingers zwischen den Zeitpunkten  $t_a$  und  $t_e$  und die starke Bewertung des ersten Unterschingers zwischen den Zeitpunkten  $t_e$  und  $t_u$  zu erkennen. Die Gewichtung nach dem Zeitpunkt  $t_u$  variiert nicht mehr. Die Zeitpunkte  $t_u$  und  $t_a$  sind Vielfache von  $t_a$  und werden daher bei jeder Messung neu bestimmt. Die Zeitdauer zwischen  $t_u$  und  $t_e$  sowie zwischen  $t_e$  und  $t_a$  entspricht jeweils ungefähr der 2,5-fachen Dauer zwischen  $t_a$  und  $t_0$ .

[0034] Zusätzlich zur Bewertung des Einschwingverhalten des Regelkreises auf die Soll-Drehzahl  $n_s$  wird die Anregelzeit  $t_a$ , bis die Ist-Drehzahl  $n_i$  erstmals die Soll-Drehzahl  $n_s$  erreicht hat, bewertet. Hierfür wird eine weitere Fehlerfunktion FF gemäß Formel (3) berechnet.

$$FF = F * t_a^k \text{ mit } k = 1 \dots 3$$

(3)

[0035] Bei der Einstellung der Verstärkung im I-Zweig wird von einer großen Verstärkung ausgehend, bei der eine Oszillation in der Antriebsbaugruppe vorliegt, die Verstärkung bis zu einem Minimum der Größe FF aus Formel (3) verringert. Anschließend wird die Verstärkung wieder erhöht, bis eine merkliche Verschlechterung der Größe FF aus Formel (3) im Bereich von 10% vorliegt. Dann wird der unmittelbar davor ermittelte Wert für die Verstärkung im I-Zweig benutzt.

[0036] Die vom Testsignalgeneratoren TSG 1 ausgegebenen Anregungssignale für den Elektromotor EM können in einer vorteilhaften Ausgestaltung derart ausgebildet sein, daß unmittelbar anschließend an die impulsförmige Vorgabe einer Drehzahl, die einen Stromimpuls  $I$  auslöst, ein identisches Anregungssignal mit negativem Vorzeichen vorgegeben wird, wie in Fig. 3 dargestellt. Die zusätzliche negative impulsförmige Drehzahlvorgabe führt beim Freischlagen der Antriebsbaugruppe zu wesentlich verbesserten Ergebnissen. Dies resultiert daraus, daß aufgrund der elastischen mechanischen Kopplung von Elektromotor EM mit den übrigen Baugruppen der Antriebsbaugruppe eine drehwinkelabhängige Kraft auf den Rotor des Elektromotors EM ausgeübt werden kann. Durch das Freischlagen mittels positiven und negativen Stromimpulsen bewegt sich der Rotor des Elektromotors EM in eine kraftfreie Stellung, die sowohl in positiver als auch negativer Drehrichtung liegen kann.

[0037] Weiterhin wird bei der sprunghaftigen Drehzahlvorgabe durch den Testsignalgenerator TSG2 unmittelbar an das erste Anregungssignal anschließend ein zusätzliches Anregungssignal gleichen Betrags aber mit negativem Vorzeichen ausgegeben. Eine derartige Ergänzung der impuls- und sprunghaftigen Anregungssignale weist den Vorteil

auf, daß während der Bestimmung der Verstärkungen im P- und I-Zweig der Rotor des Elektromotors EM wieder die gleiche Ausgangsstellung aufweist. Dadurch wird ein im normalen Betrieb überlagerter Lageregler nicht zu einer Regelung angeregt.

[0038] Weiterhin besteht die Möglichkeit bei einer Anregung durch eine Sprungfunktion auch für die umgekehrte Drehrichtung die Verstärkung im I-Zweig zu ermitteln und die einzustellende Verstärkung für den I-Zweig aufgrund der beiden Werte der Fehlerfunktion FF zu bestimmen. Dies ist besonders bei Elektromotoren EM vorteilhaft, deren Belastung drehrichtungsabhängig ist, wie beispielsweise bei Motoren für Vertikalachsen.

#### Patentansprüche

1. Verfahren zur Ermittlung optimaler Reglerparameter für eine Drehzahlregelung eines Elektromotors (EM) einer Antriebsbaugruppe, wobei Parameter in Zweigen unterschiedlicher Regelcharakteristik, welche einen Regler (PI) eines Regelkreises für den Elektromotor (EM) bilden, bestimmt werden und wobei der Regelkreis durch Testsignale angeregt wird, dadurch gekennzeichnet, daß aufgrund spezieller Testsignale nur ein einzelner oder mehrere spezielle Zweige des Reglers (PI) angeregt werden, daß die Parameter so lange verändert werden, bis der Regelkreis ein optimales Regelverhalten aufweist und daß die derart für einen oder mehrere Zweige des Reglers (PI) ermittelten Parameter im entsprechenden Zweig des Reglers (PI) eingestellt werden.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet,
  - daß in einem ersten Schritt zur Einstellung einer Verstärkung im Proportional-Zweig des Reglers (PI) dem Elektromotor (EM) ein erstes Testsignal zugeleitet wird,
  - daß der zeitliche Verlauf der Ist-Drehzahl ( $n_i$ ) des Elektromotors (EM) in einem Meßintervall ermittelt und durch eine erste Bewertungsfunktion (BFP) bewertet wird,
  - daß die Verstärkung im Proportional-Zweig des Reglers (PI), ausgehend von einer geringen Verstärkung im Proportional- und Integral-Zweig des Reglers (PI), so lange erhöht wird, bis aufgrund der Bewertung mit der Bewertungsfunktion (BFP) eine beginnende Oszillation des Regelkreises detektiert wird,
  - daß die im Proportional-Zweig des Reglers (PI) bei beginnender Oszillation eingestellte Verstärkung mit einem Faktor kleiner eins multipliziert und im Proportional-Zweig des Reglers (PI) eingestellt wird,
  - daß in einem zweiten Schritt zur Einstellung der Verstärkung im Integral-Zweig des Reglers (PI) ein zweites Testsignal dem Regelkreis als Führungsgröße zugeleitet wird,
  - daß der zeitliche Verlauf der Ist-Drehzahl ( $n_i$ ) des Elektromotors (EM) in einem Meßintervall ermittelt, durch eine zweite Bewertungsfunktion (BFI) bewertet wird und aufgrund einer Fehlerfunktion (FF) ein Abweichen von der Soll-Drehzahl ( $n_s$ ) im Meßintervall quantifiziert wird,
  - daß die Verstärkung im Integral-Zweig des Reglers (PI) ausgehend von einer großen Verstärkung, bei der eine Oszillation vorliegt, so lange verringert wird, bis ein Minimum der Fehlerfunktion (FF) vorliegt, und diese Verstärkung eingestellt wird.
3. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Verstärkung im Integral-Zweig des Reglers (PI) so lange erhöht wird, bis der Wert der Fehlerfunktion (FF) sich um einen bestimmten Prozentsatz erhöht hat und daß diese Verstärkung eingestellt wird.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß als erstes Testsignal ein Stromimpuls benutzt wird.
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß als erstes Testsignal zwei unmittelbar aufeinanderfolgende Stromimpulse benutzt werden, die gleichen Betrag aber unterschiedliche Polarität aufweisen.
6. Verfahren nach einem der Ansprüche 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Amplitude der Stromimpulse auf die für den Elektromotor maximal zulässige Stromstärke oder auf eine Stromstärke, bei der eine eventuell vorhandene Strombegrenzung einsetzt, begrenzt werden.
7. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die erste Bewertungsfunktion (BFP) am Anfang des Meßintervalls einen Wert nahe Null aufweist und der Quotient aus der Summe der Bewertungsfaktoren der ersten Bewertungsfunktion (BFP) und der Anzahl der Bewertungsfaktoren den Wert Eins aufweist.
8. Verfahren nach Anspruch 2 oder 7, dadurch gekennzeichnet, daß das Verhältnis (V) des mit der ersten Bewertungsfunktion (BFP) bewerteten Drehzahlverlaufs zu dem unbewerteten Drehzahlverlauf ermittelt wird und bei



einem Verhältnis kleiner eins keine Oszillation detektiert wird.

9. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die im Proportional-Zweig des Reglers (PI) bei beginnender Oszillation eingestellte Verstärkung mit einem Faktor im Bereich von 0,45 multipliziert wird.
10. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß als zweites Testsignal eine Sprungfunktion benutzt wird.
11. Verfahren nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß die Sprunghöhe der Sprungfunktion aufgrund der im Proportional-Zweig eingestellten Verstärkung und der für den Elektromotor (EM) maximal zulässigen Stromstärke berechnet wird.
12. Verfahren Anspruch 10 oder 11, dadurch gekennzeichnet, daß als zweites Testsignal zwei Sprungfunktionen benutzt werden, wobei die zweite Sprungfunktion zeitlich unmittelbar an die erste Sprungfunktion anschließt, die gleiche Sprunghöhe aber unterschiedliches Vorzeichen aufweist.
13. Schaltungsanordnung zur Durchführung eines Verfahrens nach Anspruch 1, welche einen Drehzahlregelkreis bestehend aus einem Elektromotor (EM) mit integriertem Stromregler, einem Drehgeber (DG), einem Differenzierer DR, welcher die Ist-Drehzahl ( $n_i$ ) ausgibt, einem Addierer, welcher das invertierte Ausgangssignal des Differenzierers DR zur vorgegebenen Führungsgröße Soll-Drehzahl ( $n_s$ ) addiert und mit einem Regler (PI), welcher aufgrund der Summe von Soll-Drehzahl ( $n_s$ ) und invertierter Ist-Drehzahl ( $n_i$ ) den Motorstrom regelt, dadurch gekennzeichnet, daß ein zweiter Schalter (S2) vorgesehen ist, durch den die Führungsgröße des Regelkreises ausgewählt wird, daß ein zweiter Testsignalgenerator (TSG2) vorgesehen ist, welcher durch den Schalter (S2) ausgewählt wird, daß zwischen Regler (PI) und Elektromotor (EM) ein Addierer vorgesehen ist, dessen einer Eingang über einen ersten Schalter (S1) mit einem ersten Testsignalgenerator (TSG1) verbunden ist und daß Abgriffe des Eingangssignals des Reglers (PI) und des Ausgangssignals des Differenzierers (DR) vorgesehen sind, die eine Verbindung zu einer Analyseeinheit (AE) herstellen.
14. Schaltungsanordnung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Analyseeinheit (AE) eine Steuereinrichtung zur Steuerung des ersten und zweiten Schalters (S1, S2) und des ersten und zweiten Testsignalgenerators (TSG1, TSG2) beinhaltet und daß die Analyseeinheit (AE) mit dem Regler (PI) zur Veränderung von Reglerparametern verbunden ist.
15. Schaltungsanordnung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Analyseeinheit (AE) eine Recheneinheit, eine Steuereinheit und eine Speichereinheit beinhaltet.
16. Schaltungsanordnung nach Anspruch 13 oder 14, dadurch gekennzeichnet, daß die verwendeten Baugruppen digital realisiert werden.
17. Werkzeugmaschine nach einem der Ansprüche 13 bis 15, dadurch gekennzeichnet, daß die erfindungsgemäße Schaltungsanordnung verwendet wird zur Drehzahlregelung der Achsantriebe und der Spindelantriebe.

THIS PAGE IS BLANK (USTFO)

FIG. 1

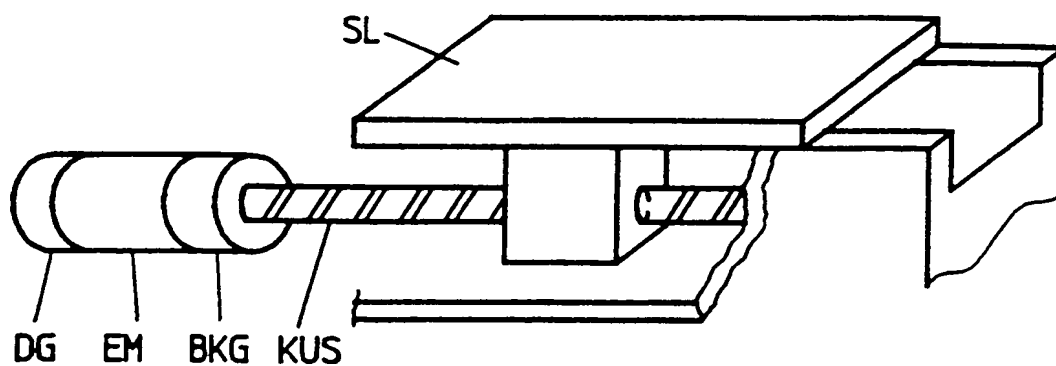


FIG. 2

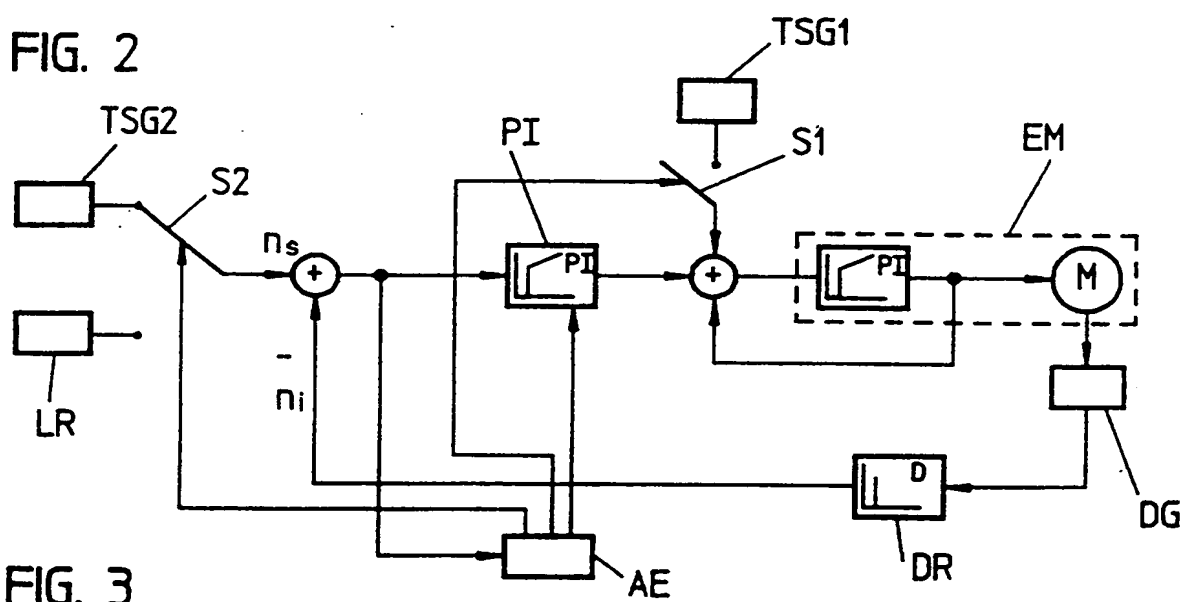
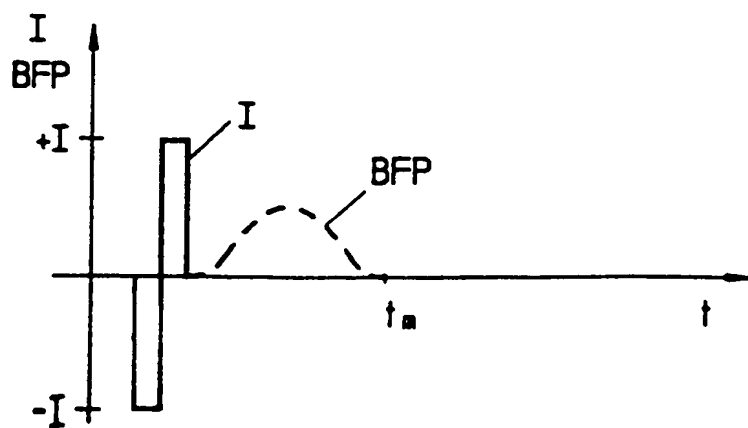


FIG. 3



THIS PAGE BLANK (USPTO)

FIG. 4

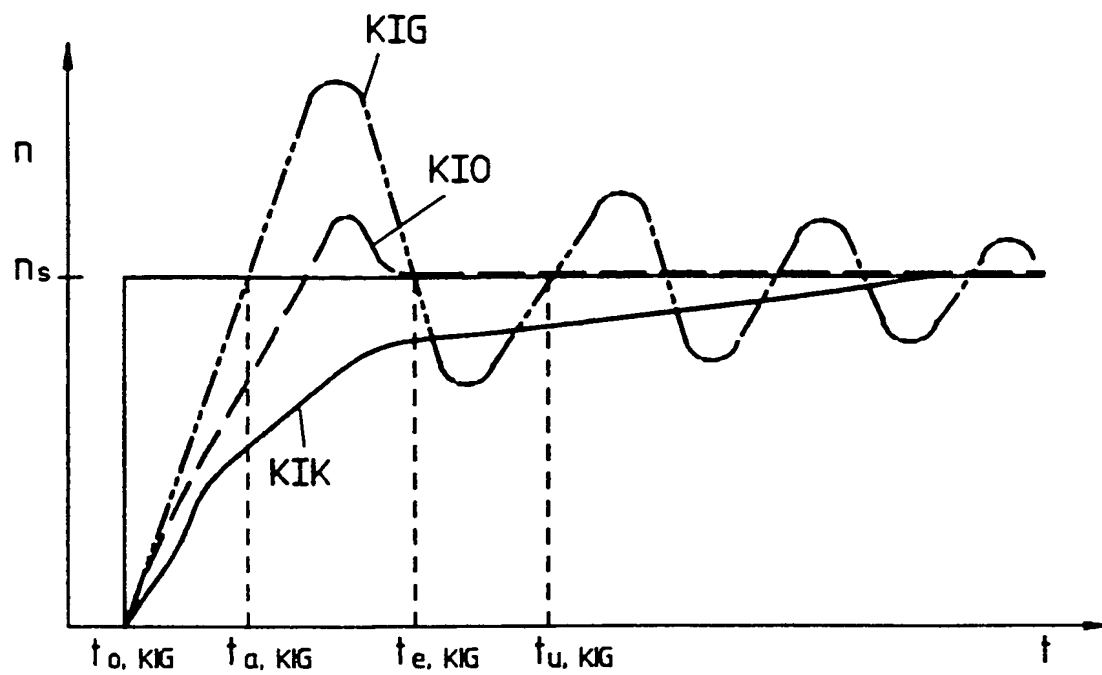
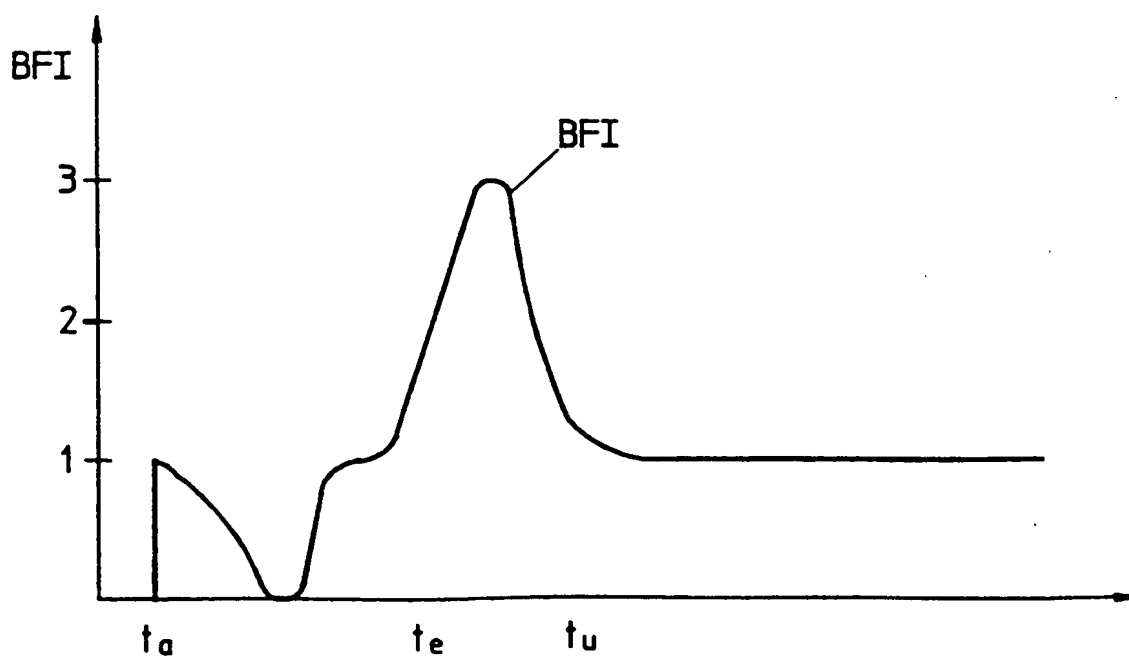


FIG. 5



THIS PAGE BLANK (USPTO)